

# Implementacja programu GRAPHPLAN do planowania akcji z wykorzystaniem programowania ograniczeń

Radosław Wojtczak

Promotor: Dr Przemysław Kobylański



### Wprowadzenie

- Plan lista akcji, której zastosowanie do stanu początkowego powoduje jego zmianę do stanu określonego w ramach celu.
- Plan optymalny plan o minimalnej liczbie kroków satysfakcjonujący wskazany cel.



# Podstawowe definicje

- Stan informacja o pojedynczym obiekcie w świecie
- Warunki początkowe zbiór stanów świata przed rozpoczęciem wykonywania czynności
- Cel oczekiwany stan świata
- Akcja działanie zmieniające przedstawiony świat w ściśle określony sposób

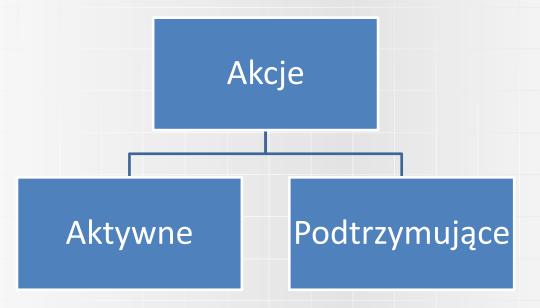


#### GRAPHPLAN

- Językiem opisu świata jest język STRIPS
- Bazuje na strukturze o nazwie graf planujący
- Wykorzystuje własności częściowego porządku
- Pozwala na równoległość akcji
- Zawsze tworzy optymalny plan
- Wykrywa niemożliwość utworzenia planu



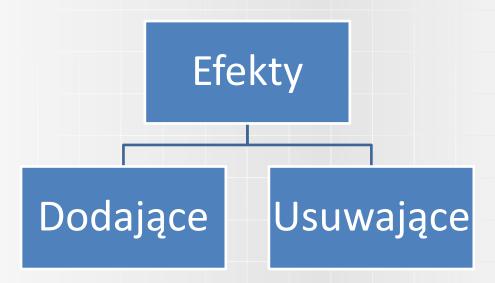
# Typy akcji



Akcja podtrzymująca - akcja, która przenosi stan obiektu w czasie t w sposób nienaruszony do poziomu stanów w czasie t+1
Akcja aktywa - akcja, która zmienia stan obiektu między stanami w czasie t oraz t+1

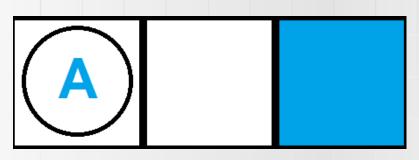


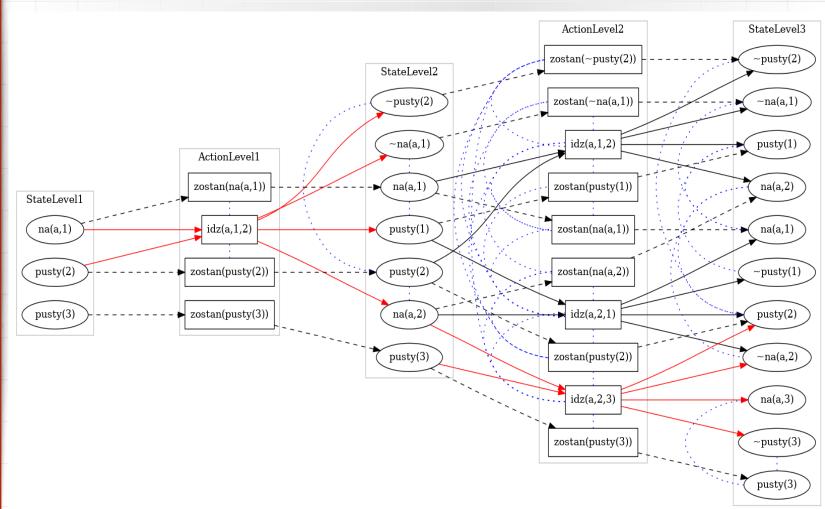
# Efekty akcji



Efekt dodający informuje o pojawieniu się lub podtrzymaniu danej składowej świata Efekt usuwający informuje o pozbawieniu świata danej składowej









# Relacja wzajemnego wykluczania

- Ze względu na wprowadzenie pojęcia równoległości może zaistnieć sytuacja, że dwie wybrane akcje spowodują sprzeczność w świecie
- Aby tego uniknąć wprowadzono relacje wzajemnego wykluczania (ang. mutually exclusive, mutex)



# Relacja wzajemnego wykluczania dla stanów

Dwa stany są ze sobą w relacji wykluczającej w następujących przypadkach:

- Negacja przypadek, w którym jeden ze stanów jest negacją drugiego
- Niespójne powstanie wszystkie akcje z poprzedniej warstwy, które prowadzą do utworzenia ów stanów są ze sobą parami w relacji wykluczającej



# Relacja wzajemnego wykluczania dla akcji

Dwie akcje mogą być ze sobą w relacji wzajemnie wykluczającej w trzech następujących przypadkach:

- Niespójny efekt przypadek, w którym przynajmniej jeden z elementów zbioru efektów pierwszej akcji jest negowany przez przynajmniej jeden z elementów zbioru efektów drugiej
- Przeszkadzanie przypadek, w którym jedna z akcji usuwa warunki zajścia akcji drugiej
- Konkurencyjne potrzeby przypadek, w którym warunki zajścia akcji są ze sobą w relacji wykluczającej.



#### Programowanie ograniczeń

- Forma programowania deklaratywnego
- Ograniczenia przedstawiają relację miedzy zmiennymi
- Rozwiązaniem jest ustalenie zmiennych w taki sposób, aby wszystkie ograniczenia były spełnione
- W celu rozwiązania ograniczenia stosuje się metody takie jak propagacja ograniczenia oraz wyszukiwanie lokalne.

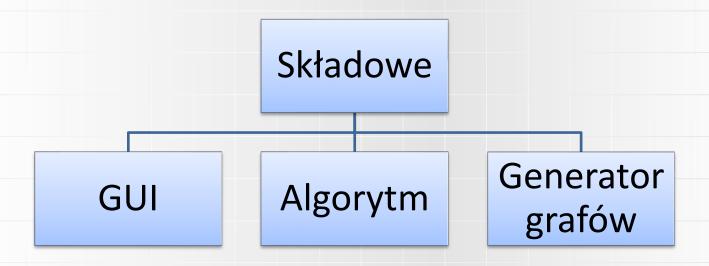


### Wykorzystanie

- Każda akcja oraz stan zawiera w sobie indykator
- Indykator jest liczbą całkowita nieujemną
- Stany początkowe mają indykatory równe 1
- Ze względu na relacje wzajemnego wykluczania między akcjami dochodzi do modyfikacji indykatorów w zależności, czy dane akcje (stany) mogą się pojawić w danej warstwie
- Cel: Każdy element stanu końcowego musi mieć indykator równy 1

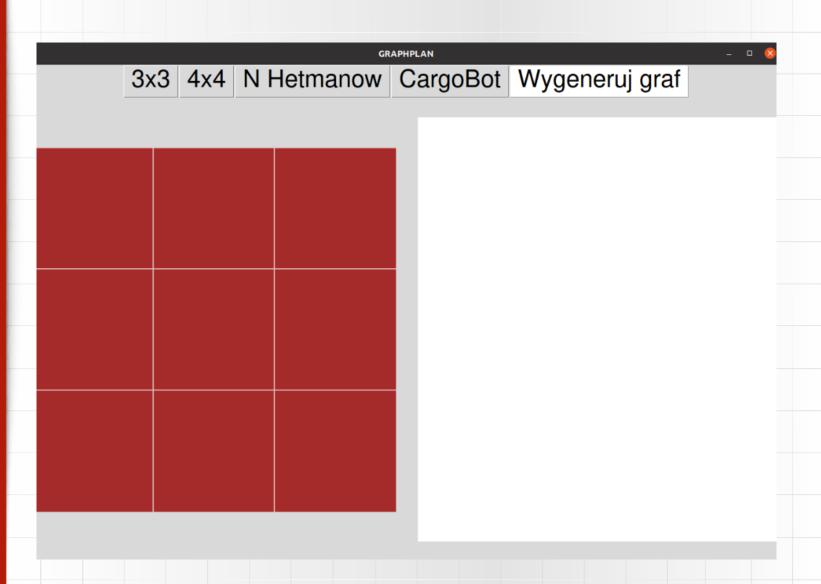


## Implementacja





### GUI



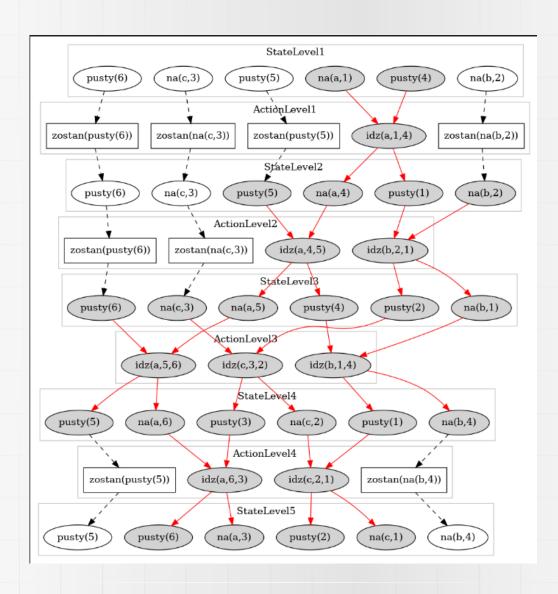


# Algorytm

- Implementacja w języku PROLOG
- Informacje o stanach świata w każdym kroku przekazywane do generatora grafów w formie pliku tekstowego
- Wykorzystanie wbudowanej biblioteki clpfd dostarczającej mechaniki programowania ograniczeń dla skończonych dziedzin



### Generator grafów





#### Podsumowanie

- Udało się zaimplementować algorytm wraz ze wszystkimi jego własnościami
- Programowanie ograniczeń spełnia swoją rolę odnośnie propagacji ograniczeń na równoległość stanów (akcji)
- Aplikacja może zostać rozwinięta o kolejne światy, w których użytkownik mógłby operować
- Algorytm może zostać zmodyfikowany, między innymi dodając poszukiwanie wprzód, bądź korzystając z elementów środowiskowych